

(19) 世界知的所有権機関  
国際事務局(43) 国際公開日  
2005年3月3日 (03.03.2005)

PCT

(10) 国際公開番号  
WO 2005/018882 A1

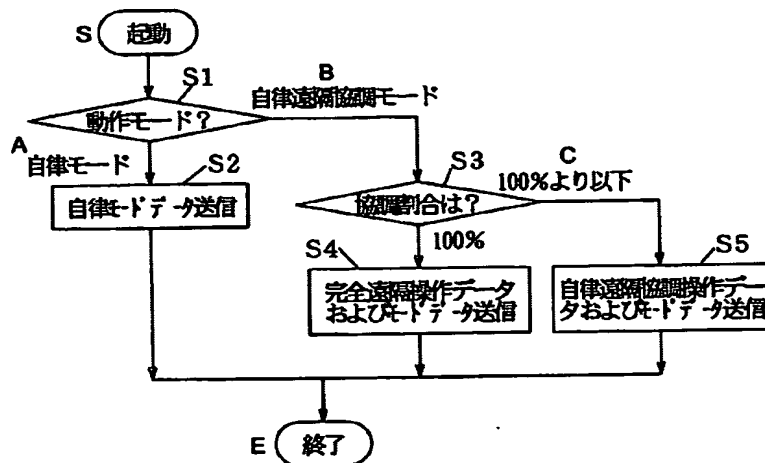
- (51) 国際特許分類: B25J 5/00, 13/00  
(21) 国際出願番号: PCT/JP2003/010578  
(22) 国際出願日: 2003年8月21日 (21.08.2003)  
(25) 国際出願の言語: 日本語  
(26) 国際公開の言語: 日本語  
(71) 出願人 (米国を除く全ての指定国について): 株式会社テムザック (TMSUK CO., LTD.) [JP/JP]; 〒803-0851 福岡県北九州市小倉北区木町一丁目7番8号 Fukuoka (JP).  
(72) 発明者: および  
(75) 発明者/出願人 (米国についてのみ): 馬場 勝之

(BABA, Katsuyuki) [JP/JP]; 〒803-0851 福岡県北九州市小倉北区木町一丁目7番8号 株式会社テムザック内 Fukuoka (JP). 井野 重秋 (INO, Shigeaki) [JP/JP]; 〒803-0851 福岡県北九州市小倉北区木町一丁目7番8号 株式会社テムザック内 Fukuoka (JP). 高本 陽一 (TAKAMOTO, Yochi) [JP/JP]; 〒803-0851 福岡県北九州市小倉北区木町一丁目7番8号 株式会社テムザック内 Fukuoka (JP). 本本 保成 (MOTOKI, Yasunari) [JP/JP]; 〒803-0851 福岡県北九州市小倉北区木町一丁目7番8号 株式会社テムザック内 Fukuoka (JP). 森 政男 (MORI, Masao) [JP/JP]; 〒803-0851 福岡県北九州市小倉北区木町一丁目7番8号 株式会社テムザック内 Fukuoka (JP). 城戸 恵一 (KIDO, Keiichi) [JP/JP]; 〒803-0851 福岡県北九州市小倉北区木町一

[続葉有]

(54) Title: ROBOT SYSTEM AND REMOTE OPERATION SYSTEM OF ROBOT

(54) 発明の名称: ロボット装置およびロボット遠隔操作システム



S...START  
S1...ACTION MODE ?  
S2...TRANSMIT AUTONOMOUS MODE DATA  
S3...RATIO OF COOPERATION ?  
S4...TRANSMIT FULL REMOTE OPERATION DATA AND MODE DATA  
S5...TRANSMIT AUTONOMOUS REMOTE COOPERATION OPERATION DATA AND MODE DATA  
E...END  
A...AUTONOMOUS MODE  
B...AUTONOMOUS REMOTE COOPERATION MODE  
C...LESS THAN 100%

(57) Abstract: A robot system capable of autonomous action and requiring no incidental facility in a building in which an abnormal phenomenon can be dealt with. The robot system comprises a means (112) for making a decision whether an autonomous mode is set or an autonomous remote cooperation mode is set, a means (113) performing autonomous action when a decision is made that the autonomous mode is set, a means (117) for judging the ratio of cooperation when a decision is made by the mode decision means that the autonomous remote cooperation mode by the mode decision means is set, a means (118) performing full remote action if the judged ratio of cooperation is 100% remote operation, and a means (119) performing autonomous remote cooperation action if the judged ratio of cooperation is not 100% remote operation.

(57) 要約: 自律的行動が可能によりビル内に付帯設備を必要とせず、また異常現象に対して対応することがで

きるロボット装置を提供することを目的とする。自律モードか自律遠隔協調モードかを判定するモー

[続葉有]